



订购型号

T4L								ERCD			
机器人主机	导距指定	刹车	原点位置变更	润滑油指定	行程	电缆长度 ^{※1}	适用控制器	I/O 连接器规格			
	12: 12mm 6: 6mm 2: 2mm	未填写: 无刹车 BK: 带刹车	无: 标准 Z: 反马达侧	无: 标准 GC: 洁净型	50~400 (50mm 间距)	1L: 1m 3L: 3.5m 5L: 5m 10L: 10m 1K/3K/5K/10K (抗弯曲)		CN1: I/O 扁平电缆 1m (标准) CN2: 双绞线 2m (脉冲规格)			

※1. 标准机器人电缆为固定用电缆 (1L/3L/5L/10L)。可选择抗弯曲电缆。

基本规格

马达输出 AC (W)	30		
反复定位精度 ^{※1} (mm)	±0.02		
减速机构	滚珠螺杆 φ8 (C10 级)		
滚珠螺杆导距 (mm)	12	6	2
最高速度 (mm/sec)	720	360	120
最大搬运重量 (kg)	水平使用时	4.5	6
	垂直使用时	1.2	2.4
额定推力 (N)	32	64	153
行程 (mm)	50~400 (50 间距)		
全长 (mm)	水平使用时	行程 + 198	
	垂直使用时	行程 + 236	
主机截面最大外形 (mm)	W45×H53		
电缆长度 (m)	标准: 3.5 / 选配: 5, 10		
线性导轨形式	2 列哥德式×1 导轨		
位置检测器	旋转变压器 ^{※2}		
分辨率 (脉冲/旋转)	16384		

※1. 单方向的反复定位精度。
 ※2. 位置检测器 (旋转变压器) 为增量式和绝对式通用规格。
 控制器具有备份功能时为绝对式规格。

允许突出量[※]

导距	水平使用时 (单位: mm)			墙面安装使用时 (单位: mm)			垂直使用时 (单位: mm)		
	A	B	C	A	B	C	A	C	
导距 12	2kg: 433	87	180	2kg: 149	54	376	1.2kg: 125	125	
	4.5kg: 223	33	75	4.5kg: 50	1	148	2.4kg: 56	57	
导距 6	3kg: 515	58	135	3kg: 107	24	380	3kg: 41	42	
	6kg: 340	26	62	6kg: 31	0	195	7.2kg: 0	0	
导距 2	3kg: 1585	58	142	3kg: 113	24	1180			
	6kg: 755	27	66	6kg: 32	0	440			

※ 导轨寿命 10,000km 时, 滑块上方中心至搬运重心的距离。
 ※ 计算寿命时的行程为 300mm。

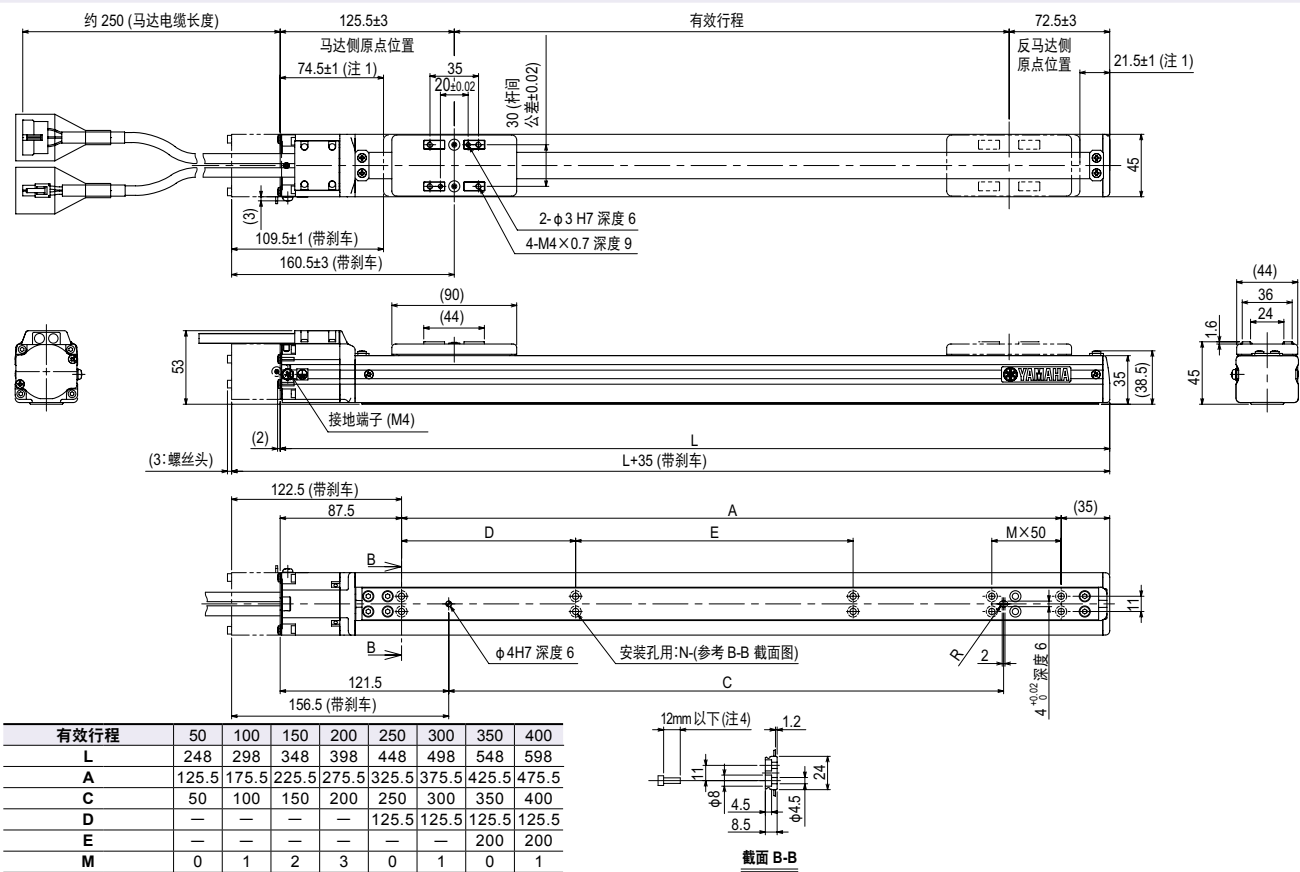
允许静态力矩

(单位: N·m)		
MY	MP	MR
15	19	18

适用控制器

控制器	运行方法
ERCD	脉冲列/程序/迹点定位/遥控命令/在线命令

T4L



有效行程	50	100	150	200	250	300	350	400
L	248	298	348	398	448	498	548	598
A	125.5	175.5	225.5	275.5	325.5	375.5	425.5	475.5
C	50	100	150	200	250	300	350	400
D	—	—	—	—	125.5	125.5	125.5	125.5
E	—	—	—	—	—	—	200	200
M	0	1	2	3	0	1	0	1
N	4	6	8	10	6	8	8	10
主机重量 (kg) ^{※3}	1.1	1.2	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9
各行程	导距 12	720						
	导距 6	360						
最高速度	导距 6	360						
	导距 2	120						

注1. 从两端限位器的位置。
 注2. 马达电缆最小弯曲半径为 R30。
 注3. 不含刹车的重量。带刹车的重量比主机重量表中所示值重 0.2kg。
 注4. 安装应使用杆长为 12mm 以下的内六角螺栓 (M4×0.7)。
 注5. T4L 与 T4LH 的外形图相同。